

委託可移動式載具模組整合與製作

用途說明：

1. 本模組主要用於搭載工研院指定之視覺辨識模組，透過可移動式載具於場域中進行影像與相關資料收集，作為後續辨識模型訓練使用。
2. 本模組已於代工廠完成外觀製作整合，交付時可直接使用，無需現場施工或二次組裝。

1. 可移動式載具模組需具備依控制指令自行移動之功能，並完成所需零組件之配置與整合。
2. 前項零組件至少需包含光達、可見光攝影機及里程感測器，並完成電路串接與整合製作。
3. 電路串接完成後，線材需妥善整理及固定，避免移動過程中產生線材拉扯、鬆脫或訊號中斷。
4. 需完成可攜式控制模組之整合製作，供操作人員調整載具之移動速度及方向。
5. 載具模組上方需預留工研院指定之視覺辨識模組、控制器及線材配置空間。
6. 可移動式載具模組整體尺寸不得大於 L850 × W850 × H900 mm。
7. 得標廠商於執行期間需配合至安南區或六甲區參與會議討論。
8. 交付時需辦理可移動式載具模組操作教學，並提供對應之操作教學文件。
9. 交付後如工研院對操作方式仍有疑問，得標廠商需配合辦理補充說明或再次操作教學。
10. 得標廠商於交付後 180 天內，需無償配合工研院進行系統整合測試及必要調整。